

【補助事業概要の広報資料】

補助事業番号 24-1
補助事業名 平成24年度救助ロボット搭載用立体視機能の調査補助事業
補助事業者名 一般財団法人デジタルコンテンツ協会

1 補助事業の概要

(1) 事業の目的

本調査補助事業では、遠隔操作型救助ロボットのタスク達成度が、操作をする人間の目となるロボットの映像システムが、立体視機能を有するか否かによって、どのような差を生じさせるのかを検証し、立体視機能の効果調査と適用領域を明確にすることを目的とした。

(2) 実施内容

[調査・実験]

- (1) 救助ロボットの開発従事者に対して、ロボットのニーズ調査や立体視機能搭載ロボットの開発ニーズを調査した。
- (2) 遠隔操縦型ロボットによる立体視機能が操作性向上に役立つかなど検証を行う。本実験だけでは実用化に向けた課題まで踏み込めないため、本事業では、基礎実験による、立体視の適用における可能性について検証した。
- (3) 評価～調査結果に関する評価検証作業を行い、報告書を纏めた。

[委員会開催]

平成24年 7月18日 第1回開催（場所：デジタルコンテンツ協会）

- ・調査と実験内容、全体スケジュール、委託調査先選定、委託業務仕様 等の合意

平成24年10月 3日 第2回開催（場所：慶應義塾大学）

- ・実験計画の合意、全体進捗状況やニーズ調査の状況確認

平成25年 1月21日 第3回開催（場所：慶應義塾大学）

- ・立体視機能の適用性の進め方、ヒアリングポイント、実験結果 等の確認

平成25年 3月 7日 第4回開催（場所：慶應義塾大学）

- ・体感内容、報告書、報告セミナーの確認

[報告セミナー]

平成25年 3月28日 報告セミナーとデモ体験（場所：慶應義塾大学）

- ・平成24年度JKA補助事業 救助ロボット搭載用立体視機能の調査報告セミナー

<http://www.dcaj.or.jp/news/2013/04/24jka-2.html>

2 予想される事業実施効果

救助ロボット搭載用立体視機能については、基礎実験において、両眼視差と運動視差が有効であることを確認出来た。更に、両眼視差より運動視差の方が有効であることも把握出来た。

また、適用分野としては、建設業界における遠隔操作システム（無人化施工）の重機側の操縦席にロボットを設置し、遠隔操作してロボットを覗き込み（運動視差）させると、立体視機能を十分に発揮し、対象物の除去などに有効であり、無人化施工への適用検討に値すると考えられる。

3 本事業により作成した印刷物等

平成24年度機械工業振興補助事業(24-1)

(財団法人JKA補助事業)

救助ロボット搭載用立体視機能の調査補助事業報告書

http://www.dcaj.or.jp/project/report/pdf/2012/dc_12_01.pdf

4 事業内容についての問い合わせ先

団体名： 一般財団法人デジタルコンテンツ協会

住所： 〒102-0082

東京都千代田区一番町23番地3

代表者： 会長 足立 直樹（アダチ ナオキ）

担当部署： 技術部（ギジュツブ）

担当者名： 部長代理 須藤 智明（スドウ トモアキ）

電話番号： 03-3512-3902

F A X : 03-3512-3908

E-mail : sudou@dcaj.or.jp

URL : <http://www.dcaj.or.jp/>